

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

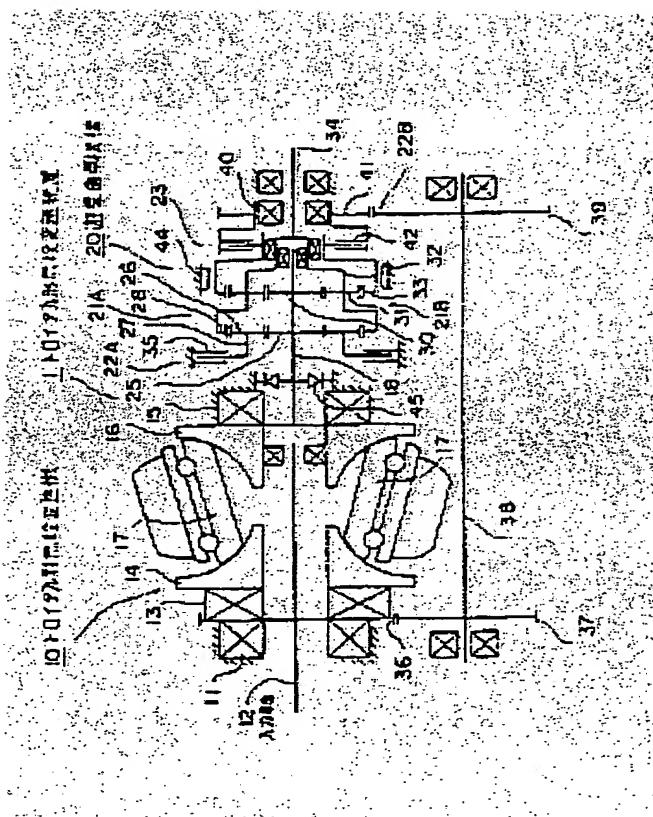
TOROIDAL TYPE CONTINUOUSLY VARIABLE TRANSMISSION

Patent number: JP1169169
Publication date: 1989-07-04
Inventor: OGOSHI HIDEO
Applicant: NIPPON SEIKO KK
Classification:
- **international:** F16H37/02; F16H15/36
- **European:**
Application number: JP19870328121 19871224
Priority number(s):

Abstract of JP1169169

PURPOSE: To promote the improvement of fuel consumption substantially decreasing a power loss in a torodial type continuously variable transmission by providing the toroidal type continuously variable transmission and a planet gear mechanism, consisting of two sets of planetary gears, to be arranged between input and output shafts.

CONSTITUTION: The first power transmitting mechanism 22A is actuated, and by fixing a ring gear 28 of the first planetary gears 21A by a clutch 35, a toroidal type continuously variable transmission 10 transmits rotary driving power of its output disk 16 to an output shaft 34 so that it reversely rotates to an input shaft 12, obtaining the first mode in an advance condition. In this mode, placing the transmission 10 in a maximum accelerating position and the first power transmitting mechanism 22A in an inoperative condition, the second power transmitting mechanism 22B is actuated, when a ring gear 33 of the second planetary gears 21B is fixed by a clutch 42, the second mode in an inverse power generating advance condition, transmitting rotary driving power of the input shaft 12 not through the transmission 10 but directly to the output shaft 34 while returning one part of the power to the input shaft 12, is obtained. In this way, power loss can be decreased.



⑨ 日本国特許庁 (JP)

⑩ 特許出願公開

⑪ 公開特許公報 (A) 平1-169169

⑫ Int.Cl.

F 16 H 37/02
15/36

識別記号

厅内整理番号

A-8613-3J
8513-3J

⑬ 公開 平成1年(1989)7月4日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全15頁)

⑭ 発明の名称 トロイダル形無段变速装置

⑮ 特願 昭62-328121

⑯ 出願 昭62(1987)12月24日

⑰ 発明者 大越秀雄 神奈川県藤沢市弥勒寺4-4-10

⑱ 出願人 日本精工株式会社 東京都品川区大崎1丁目6番3号

⑲ 代理人 弁理士 森哲也 外2名

明細書

1. 発明の名称

トロイダル形無段变速装置

2. 特許請求の範囲

(1) 入力ディスクと出力ディスクとの間にパワーローラが傾転自在に転換されたトロイダル形無段变速機と、その出力ディスクに接続された遊星歯車機構とを備えたトロイダル形無段变速装置において、前記遊星歯車機構は、サンギヤが前記出力ディスクに連結された第1及び第2の遊星歯車組と、前記第1の遊星歯車組の所定の要素を固定して前記出力ディスクと逆方向の回転力を選択的に取出して前記第2の遊星歯車組及び出力軸に伝達する第1の動力伝達機構と、前記第2の遊星歯車組の所定の要素を前記入力ディスクに連結して前記出力ディスクと逆方向の回転力を選択的に取出して前記出力軸に伝達する第2の動力伝達機構とを備えていることを特徴とするトロイダル形無段变速装置。

(2) 前記第1の動力伝達機構は、第1の遊星歯車組

のプラネタリキャリアと固定部との間に介装された締結部材と、第1の遊星歯車組のリングギヤ、第2の遊星歯車組のプラネタリキャリア及び出力軸を連結する連結部とを備えている特許請求の範囲第1項記載のトロイダル形無段变速装置。

(3) 前記第1の動力伝達機構は、第1の遊星歯車組のプラネタリキャリアを固定部に固定する固定手段と、第1の遊星歯車組のリングギヤ及び第2の遊星歯車組のプラネタリキャリア間に介装された締結部材と、第2の遊星歯車組のプラネタリキャリア及び出力軸を連結する連結部とを備えている特許請求の範囲第1項記載のトロイダル形無段变速装置。

(4) 前記第1の遊星歯車組は、ダブルピニオン形に構成され、前記第1の動力伝達機構は、第1の遊星歯車組のリングギヤ及び固定部間に介装された締結部材と、第1の遊星歯車組のプラネタリキャリア、第2の遊星歯車組のプラネタリキャリア及び出力軸を連結する連結部とを備えている特許請求の範囲第1項記載のトロイダル形無段变速装置。

特開平1-169169 (2)

④ 前記第2の動力伝達機構は、第2の遊星歯車組のリングギヤ及び入力ディスク間を接続する締結部材を備えている特許請求の範囲第1項～第4項記載のトロイダル形無段変速装置。

⑤ 前記第1及び第2の遊星歯車組は、夫々ダブルピニオン形に構成され、前記第1の動力伝達機構は、第1の遊星歯車組のリングギヤ及び固定部間に介装された締結部材と、第1の遊星歯車組のプラネタリキャリア、第2の遊星歯車組のリングギヤ及び出力軸を連結する連結部とを備えている特許請求の範囲第1項記載のトロイダル形無段変速装置。

⑥ 前記第2の動力伝達機構は、第2の遊星歯車組のプラネタリキャリア及び入力ディスク間を接続する締結部材を備えている特許請求の範囲第6項記載のトロイダル形無段変速装置。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

この発明は、大きな変速比と高い伝達効率を得ることができるトロイダル形無段変速装置に関する

る。

〔従来の技術〕

従来のトロイダル形無段変速装置としては、米国特許第4,628,766号明細書に記載されているものがある。

この従来例は、その概略構成を第9図に示すように、外部のエンジン等からの回転力が伝達される入力軸100に2つの入力ディスク101が所定間隔を保ち且つ互いに対向して軸方向に加圧可動に固着され、これら入力ディスク101間に出力ディスク102が回転自在に配設され、各入力ディスク101及び出力ディスク102間に複数のパワーローラ103が回転自在に転接されている。

出力ディスク102には、入力軸100に回転自在に外脱された外筒104が連結され、この外筒104に第1の遊星歯車組105のサンギヤ106が固着されている。第1の遊星歯車組105のプラネタリキャリア107及び固定部(ハウジング)間に、ブレーキ108が介装されている。

入力軸100には、ダブルピニオン式の第2の遊星歯車組110のサンギヤ111が固着され、この第2の遊星歯車組110のプラネタリキャリア112及び前記外筒104間にクラッチ113が介装されている。また、第1の遊星歯車組105のリングギヤ109と第2の遊星歯車組110のリングギヤ114とが一体に連結されている。

そして、第2の遊星歯車組110のプラネタリキャリア112が歯車116を固着した回転軸117に連結され、その歯車116がこれに噛合する歯車118を介して出力軸119に連結されている。

而して、ブレーキ108を作動状態とし、クラッチ113を非連結状態とする第1の態様において、出力ディスク102が入力軸100と逆方向に最も速く回転する変速機構の最大増速位置では、第1の遊星歯車組105のリングギヤ109に一体に連結された第2の遊星歯車組110のリングギヤ114が、入力軸100に連結された第2の遊星歯車組110のサンギヤ111よりも早い周

速で回転し、第2の遊星歯車組110のプラネタリキャリア112及び回転軸117は入力軸100よりも遅い角速度で入力軸100と同方向に回転する。このため、回転軸117と歯車116及び118を介して連結された出力軸119は、入力軸100と逆方向に低速で回転する後退位置となる。

この状態から無段変速機構が減速側に変速されて出力ディスク102の角速度が低下すると、これに応じて第1及び第2の遊星歯車組105及び110のリングギヤ109及び114の角速度も低下し、第2の遊星歯車組110におけるリングギヤ114の内歯の周速とサンギヤ111の外歯の周速とが一致するとプラネタリキャリア112の回転が停止し、回転軸117及び出力軸119の回転も停止する。

この出力軸119の回転停止状態からさらに無段変速機構が減速側に変速されて第2の遊星歯車組110におけるリングギヤ114の周速がサンギヤ111の周速より遅くなると、プラネタリキ

ギア112が入力軸100とは逆方向に回転を開始し、これに応じて出力軸119が入力軸100と同方向に回転して前進状態の第1モードとなる。

そして、無段変速機構が最大減速位置となったときにブレーキ108を解放すると共に、クラッチ113を締結してシンクロナスに前進状態の第2モードに切換えると、出力ディスク102の回転力は、外筒104、クラッチ113及びプランタリキャリア112を介して回軸117に伝達され、回軸117は入力軸100と逆方向に入力軸100よりも速い速度で回転することになり、出力軸119は入力軸100と同方向に回転して前進状態を維持し、その入力軸100に対する回軸117の速度比は回軸117が出力ディスク102によって直接駆動されるので、無段変速機構の速度比と同一となる。

〔発明が解決しようとする問題点〕

しかしながら、上記従来のトロイダル形無段変速装置にあっては、前記第1の態様では、無段変

くなる。この結果、無段変速機構は歯車に比較して動力伝達効率が低いので、動力伝達機構で伝達する動力の大半が無段変速機構内で消費されることになり、無段変速機構に破損、焼損等を生じるおそれがある問題点がある。

また、無段変速機構が最大増速位置になって、回軸117が入力軸100と同方向に回転する後退位置では、無段変速機構を経て伝達した動力の一部を入力軸100に戻す所謂パワーリジネレート状態になり、無段変速機構を通る動力は原動機の動力より常に大きく、低速で前進位置にある場合と同様の問題点がある。

したがって、前進状態の第1モード及び後退モードにおいては、無段変速機構の破損、焼損等を防止するために、原動機の出力を制限する必要があり、原動機の有する能力を最大限に利用することができないと共に、大出力の原動機を適用することができないという問題点があった。

一方、前進状態の第2モードでは、全ての動力を無段変速機構を介して伝達するので、常に歯車

特開平1-169169 (3)

速機構と遊星歯車組の一方とを介して入力軸100から回軸117に伝達される動力の一部を他方の遊星歯車組を介して入力軸100に戻す動力循環の状態となっている。特に、入力軸100に対して回軸117が逆方向に回転する前進状態では、遊星歯車組で伝達した動力を無段変速機構を介して入力軸に戻す所謂インバースパワーリジネネートの状態となる。この状態では、回軸117の回転速度が速い無段変速機構の最大減速位置近傍では無段変速機構を介して入力軸100に戻す動力は、入力軸100の動力の一部なので、無段変速機構の伝達効率が悪くてもそこでの損失は少なく、変速装置全体としての効率には余り影響しないが、回軸117の回転速度が極速い無段変速機構の中速乃至増速位置では入力軸100から第2の遊星歯車組110に伝達した動力の大半を無段変速機構を介して入力軸100に戻すことになり、遊星歯車組110及び無段変速機構で構成される動力伝達機構で伝達する動力は、原動機から入力軸に加えられる動力よりも著しく大き

くなる。この結果、無段変速機構は歯車に比較して動力伝達効率が低いので、動力伝達機構で伝達する動力の大半が無段変速機構内で消費されることになり、無段変速機構に破損、焼損等を生じるおそれがある問題点がある。

そこで、この発明は、上記従来例の問題点に着目してなされたものであり、動力循環状態での無段変速機構を通る動力を少なくして動力伝達効率を向上させると共に、大きな変速比を得ることが可能で且つ低燃費を達成することができるトロイダル形無段変速装置を提供することを目的としている。

〔問題点を解決するための手段〕

上記目的を達成するために、この発明は、入力ディスクと出力ディスクとの間にパワーローラが傾転自在に転換されたトロイダル形無段変速機構と、その出力ディスクに接続された遊星歯車機構とを備えたトロイダル形無段変速装置において、

特開平1-169169 (4)

前記遊星齒車機構は、サンギヤが前記出力ディスクに連結された第1及び第2の遊星齒車組と、前記第1の遊星齒車組の所定の要素を固定して前記出力ディスクと逆方向の回転力を選択的に取出して前記第2の遊星齒車組及び出力軸に伝達する第1の動力伝達機構と、前記第2の遊星齒車組の所定の要素を前記入力ディスクに連結して前記出力ディスクと逆方向の回転力を選択的に取出して前記出力軸に伝達する第2の動力伝達機構とを備えていることを特徴としている。

(作用)

この発明においては、第1の動力伝達機構を作動させて第1の遊星齒車組の所定の要素を固定することにより、トロイダル形無段変速機の出力ディスクの回転駆動力を第1の遊星齒車組を介して出力軸に入力軸とは逆回転となるように伝達して前進状態の第1モードを得ることができる。

また、この第1モードにおいて、トロイダル形無段変速機を最大増速位置とした状態で、第1の動力伝達機構を非作動状態とし、これに代えて第

2の動力伝達機構を作動させて第2の遊星齒車組の所定の要素を固定することにより、入力軸の回転駆動力をトロイダル形無段変速機を介さずに直接第2の遊星齒車組を介して出力軸に伝達すると共に、その一部を第2の遊星齒車組及びトロイダル形無段変速機を介して入力軸に戻す所謂インバースパワーリジュネレート状態となる前進状態の第2モードを得ることができ、このときにトロイダル形無段変速機を通る動力は入力軸から伝達される駆動力より大きくなることはなく、トロイダル形無段変速機内での動力損失を極めて少なくすることができ、高い動力伝達率と大きな変速比と低燃費とを達成することができる。

(実施例)

以下、この発明の実施例を図面に基づいて説明する。

第1図はこの発明の第1実施例を示す系統図である。

図中、1はトロイダル形無段変速装置であって、トロイダル形無段変速機10と遊星齒車機構20

とを備えている。

トロイダル形無段変速機10は、固定部にペアリング11を介して回転自在に支持され、且つエンジン等の原動機に連結された入力軸12と、この入力軸12に加圧機構13を介して連結された入力ディスク14と、この入力ディスク14に対して固定部にペアリング15を介して回転自在に支持された出力ディスク16と、入力ディスク14及び出力ディスク16間に傾軸自在に転接する複数のパワーローラ17と、出力ディスク16に連結された出力軸18とを備えている。このトロイダル形無段変速機10は、入力軸12に伝達された回転駆動力が入力ディスク14、パワーローラ17及び出力ディスク16を介して出力軸18に伝達され、その速度比即ち出力ディスク16の回転速度を入力ディスク14の回転速度で除した値がパワーローラ17の傾軸角によって決定される。すなわち、パワーローラ17が水平状態にあるときに、速度比が1の中立状態となり、これより各パワーローラ17の右端側が入力軸12か

ら離れる方向に傾軸するとこれに応じて速度比が低下し、逆に各パワーローラ17の左端側が入力軸12から離れる方向に傾軸するとこれに応じて速度比が増加する。なお、この実施例においては、パワーローラ17が最大減速位置にある状態での最小速度比 V_{min} が0.45に、最大増速位置にある状態での最大速度比 V_{max} が2.25に選定されて変速比($= V_{max} / V_{min}$)が5.0に設定されている。

遊星齒車機構20は、第1の遊星齒車組21A及び第2の遊星齒車組21Bと、これら遊星齒車組21A、21Bの作動を制御する第1の動力伝達機構22A及び第2の動力伝達機構22Bと、第2の遊星齒車組21Bの所定要素を固定部に選択的に固定する締結部材23とを備えている。

第1の遊星齒車組21Aは、トロイダル形無段変速機10の出力軸18に連結されたサンギヤ25と、これに噛合する複数のビニオンギヤ26と、各ビニオンギヤ26を連動するプラネットリカリニア27と、ビニオンギヤ26に噛合するリングギ

特開平1-169169 (5)

ヤ28とを備えており、リングギヤ28が第2の遊星歯車組21Bのプラネットリキャリア32を介して出力軸34に連結されている。

第2の遊星歯車組21Bは、トロイダル形無段变速機10の出力軸18に連結されたサンギヤ30と、これに噛合する複数のピニオンギヤ31と、各ピニオンギヤ31を遮断するプラネットリキャリア32と、各ピニオンギヤ31に噛合するリングギヤ33とを備えている。

第1の動力伝達機構22Aは、第1の遊星歯車組21Aのプラネットリキャリア27とハウジング等の固定部との間に介装された締結部材としてのクラッチ35を備えている。

第2の動力伝達機構22Bは、トロイダル形無段变速機10の入力軸12に歯車36及び37を介して連結された副回転軸38と、これに固着された歯車39に噛合する歯部を外周面に形成し、出力軸34と同軸的にペアリング40を介して回転自在に支持された回転筒体41と、この回転筒体41及び第2の遊星歯車組21Bのリングギヤ

とき、パワーローラ17が最大減速位置にあるので、入力ディスク14の回転がパワーローラ17を介して出力ディスク16に入力軸12と逆方向回転で且つ入力軸12より低速回転となるように伝達され、出力軸18も入力軸12と逆方向で且つ低速回転される。しかしながら、この状態では、クラッチ35、42及びブレーキ44が解放状態であり、出力軸18に連結されている第1及び第2の遊星歯車組21A、21Bは、プラネットリキャリア27、32及びリングギヤ28、33が自由回転するので、サンギヤ25、30が回転してもその回転力が出力軸34に伝達されることなく、出力軸34は回転停止状態を維持する。

この出力軸34の回転停止状態からクラッチ35のみを作動させて締結状態とすると、これにより第1の遊星歯車組21Aのプラネットリキャリア27が固定部に固定されることになるので、そのリングギヤ28が出力軸18と逆方向に回転を開始し、その回転力が第2遊星歯車組21Bのプラネットリキャリア32を介して出力軸34に伝達さ

れ、3.3間に介装された締結部材としてのクラッチ42とを備えている。

締結部材23は、第2の遊星歯車組21Bのリングギヤ33とハウジング等の固定部との間に介装されたブレーキ44を備えている。

なお、45は、トロイダル形無段变速機10の出力軸18の出力ディスク16及び第1の遊星歯車組21Aのサンギヤ25間とハウジング等の固定部との間に介装されたワンウェイクラッチであり、出力軸18の入力軸12と逆方向の回転のみを許容し、入力軸12と同方向の回転を阻止する。

次に、上記第1実施例の動作を説明する。

今、入力軸12が停止しており、且つトロイダル形無段变速機10が最大減速位置にあると共に、クラッチ35、42及びブレーキ44が解放状態にあるものとする。

この状態で、入力軸12が所定方向に回転開始されると、この入力軸12の回転に伴ってトロイダル形無段变速機10の入力ディスク14が入力軸12と同方向に同一回転速度で回転する。この

れ、出力軸34が入力軸12と同方向に回転する前述状態の第1モードが得られる。このとき、トロイダル形無段变速機10の最大速度比 V_{max} より第1の遊星歯車組21Aの歯数比（リングギヤ28の歯数/サンギヤ25の歯数）を大きく選定すれば、リングギヤ28從って出力軸34は、トロイダル形無段变速機10のパワーローラ17が最大増速位置にある状態でも入力軸2よりも遅い速度で回転する。

この第1モードでは、第2の遊星歯車組21Bは、そのリングギヤ33が固定されていないので、動力伝達に何ら関与しておらず、この第2の遊星歯車組21B及び出力軸18を通じてトロイダル形無段变速機10に動力が戻される動力循環状態が発生することはない。

そして、第1モードを維持しながらトロイダル形無段变速機10を増速側即ちパワーローラ17をその左端が入力軸12から離れる方向に傾転させると、その傾転に応じて出力軸18の回転速度が遅くなり、これに伴って第1の遊星歯車組21

特開平1-169169 (6)

Aのリングギヤ2-8及び第2の遊星歯車組2-1Bのプラネタリキャリア3-2の回転速度が増加して出力軸3-4の回転速度が増加し、第2図に示すように、トロイダル形無段変速装置1全体の速度比が増加する。この場合、第2の遊星歯車組2-1B及び歯車3-6、3-7、3-9及び4-1の歯数比を所定値に選定するすることにより、トロイダル形無段変速機1-0のパワーローラ1-7が最大増速位置となったときに、第2の遊星歯車組2-1Bのリングギヤ3-3の周速と入力軸1-2に副回転軸3-8を介して連結されている回転筒体4-1のクラッチ4-2との接続部における周速とを一致させることができる。

したがって、トロイダル形無段変速機1-0のパワーローラ1-7が最大増速位置にある状態で、クラッチ3-5を解放し、これに代えてクラッチ4-2を接続することにより、前進状態の第2モードにシンクロナスチェンジすることができる。

この第2モードとなると、見掛け上入力軸1-2の回転駆動力の一部が歯車3-6、3-7を介して副

回転軸3-8に伝達され、この副回転軸3-8の回転駆動力が歯車3-9、4-1及びクラッチ4-2を介して第2の遊星歯車組2-1Bのリングギヤ3-3に直接伝達され、リングギヤ3-3が入力軸1-2と同方向に回転すると共に、入力軸1-2の回転駆動力の一部がトロイダル形無段変速機1-0を介して第2の遊星歯車組2-1Bのサンギヤ3-0に伝達され、サンギヤ3-0が入力軸1-2と逆方向に回転する。このとき、第1の遊星歯車組2-1Aは、クラッチ3-5が非締結状態であるので、プラネタリキャリア2-4がフリー状態となり、動力伝達には関与しない。

この第2モードでは、第2の遊星歯車組2-1Bのリングギヤ3-3に直接入力軸1-2の回転駆動力が伝達され、サンギヤ3-0はリングギヤ3-3によるプラネタリキャリア3-2の回転を減速する方向に回転するので、リングギヤ3-3に入力される回転駆動力の一部がビニオン3-1、サンギヤ3-0、出力軸1-8、出力ディスク1-6、パワーローラ1-7、入力ディスク1-4及び加圧機構1-3を介して

入力軸1-2に戻される所謂インバースパワーリジュネレート状態となる。このとき、出力軸3-4の回転速度は、入力軸1-2の回転速度に比較して極端に遅いわけではないので、トロイダル形無段変速機1-0を介して戻される動力はエンジンから入力軸1-2に伝達される動力と同等かそれより小さくなる。

そして、この状態からトロイダル形無段変速機1-0のパワーローラ1-7を減速側に傾転させると、これに伴って出力ディスク1-6従って出力軸1-8の回転速度が低下し、第2の遊星歯車組2-1Bのサンギヤ3-0の回転速度が低下するので、この分プラネタリキャリア3-2の回転速度が増加し、出力軸3-4の回転速度も増加し、トロイダル形無段変速装置1全体の速度比も第2図に示すように増加する。このため、第2の遊星歯車組2-1Bのサンギヤ3-0からトロイダル形無段変速機1-0を介して入力軸1-2に伝達される動力がさらに小さくなる。

さらにパワーローラ1-7を減速側に傾転させて

最大減速位置に達すると、第2図に示すように、トロイダル形無段変速機1-0の速度比が最小値V_{min}となり、これに応じて第2の遊星歯車組2-1Bのプラネタリキャリア3-2の回転速度が増加する。そしてトロイダル形無段変速機1-0のパワーローラ1-7が最大減速位置にあるとき出力軸3-4の回転速度が入力軸1-2の回転速度と略等しくなり、変速装置全体の速度比が1.0となるようにした第2図の場合には、結局変速比「5.0」のトロイダル形無段変速機1-0を使用して変速比「9.0」の無段変速装置を得ることができる。

したがって、第2モードでは、トロイダル形無段変速機1-0のパワーローラ1-7が最大増速位置にある状態で、トロイダル形無段変速機1-0の伝達動力比即ちトロイダル形無段変速機1-0を通る動力を入力軸1-2に加わる動力で除した値が、第3図に示すように、第1モードでの入力軸1-2の回転駆動力が全てトロイダル形無段変速機1-0を経由して伝達される場合の伝達動力比と等しい1.0となっており、この状態からトロイダル形無段

特開平1-169169 (7)

変速機10のパワーローラ17を減速側に傾転させてトロイダル形無段変速装置1全体の速度比を大きくすると、その速度比の増加に応じてトロイダル形無段変速機10の伝達動力比が減少し、トロイダル形無段変速機10のパワーローラ17が最大減速位置となってトロイダル形無段変速装置1の速度比が1.0となつたときには、トロイダル形無段変速機10の伝達動力比は第1モードにおける伝達動力比の約11%に低下する。

通常、車両特に自動車に用いる変速機は、小型軽量であると共に、十分な耐久性を要求されているので、單にトロイダル形無段変速機10のみで変速を行う場合には、変速比を余り大きくとることができないうえ、動力伝達効率も最高で90~95%程度を得るのが限度となるが、上記第1実施例ではトロイダル形無段変速装置1の最大速度比時にトロイダル形無段変速機10を過る動力が全動力の11%となるので、仮令トロイダル形無段変速機10の動力伝達効率が90%であるとしても、トロイダル形無段変速機10内の動力損

失は全動力の1.1%に過ぎないことになる。したがって、効率の高い遊星齒車装置の使用と相俟つて使用頻度の高い第2モードにおいて通常の手動変速機に近い高効率が得られ、大きな速度比範囲を連続的に変えて燃費の高いエンジン回転数で運転する無段変速効果も加わって手動変速機よりも優れた車両燃費を達成することができる。また、車両用として使用頻度の高い第2モードでトロイダル形無段変速機10を通る動力が小さいのでトロイダル形無段変速機10の寿命が長くなる利点もある。

さらに、停車状態からクラッチ35、42を非接続状態に維持し、ブレーキ44を作動させると、第2の遊星齒車組21Bのリングギヤ33が固定部に固定されることになり、トロイダル形無段変速機10の出力軸18からの回転力が第2の遊星齒車組21Bのサンギヤ30に伝達されているので、プラネタリキャリア32従って出力軸34が出力軸18と同方向即ち入力軸12と逆方向に回転することになり、後退モードとすることでき

る。

この後退モードでは、前記第1のモードと同様に、入力軸12に伝達される回転力の全てがトロイダル形無段変速機10を通じて伝達されることになり、伝達動力の一部を入力軸12に戻す動力循環が生じることがない。

また、上記第1の実施例では、トロイダル形無段変速機10の出力軸18における出力ディスク16及び第1の遊星齒車組21A間に固定部との間にワンウェイクラッチ45が介装されているので、出力軸18が入力軸12と同方向に回転することが阻止される。これは、トロイダル形無段変速機10がパワーローラ17の転がりに伴う転がり方向と直角方向の速度成分を調節することにより変速する原理を利用しているので、出力ディスク16の回転方向が逆方向になると、変速動作も意図する動作とは逆の変速動作を行うことになり、制御不能に陥ることを防止するためである。因に、ワンウェイクラッチ45が介装されていないものとすると、車両が第1のモードとして上り坂発進

をするときに、出力軸34のトルクが不足すれば、車両は後退することになり、これが出力軸34、第1の遊星齒車組21A及びトロイダル形無段変速機10の出力軸18を介して出力ディスク16に伝達され、出力ディスク16が入力軸12と同方向に回転することになり、パワーローラ17の傾転方向が意図する方向と逆方向となる。同様のことが第3のモード即ち後退モードで下り坂発進する場合にも言える。上記第1実施例のように、ワンウェイクラッチ45を出力軸18の出力ディスク16及び第1の遊星齒車組21A間に設けることにより、出力ディスク16の入力軸12と同方向への回転を防ぎ意図する方向と逆方向に変速ことがなくなくと共に、坂道発進の失敗による車両後ずさりを防止することができる。また、このワンウェイクラッチ45の出力側にクラッチ35が配設されることになって、坂道発進失敗における出力軸34の逆回転駆動力がクラッチ35で一部吸収されることになるので、ワンウェイクラッチ45に掛かる逆方向回転力を小さくすること

特開平1-169169 (8)

ができ、ワンウェイクラッチ45を小型のものとして引きずりトルクを低減し、動力損失を小さくすると共に、コストを低くすることができる。ワンウェイクラッチ45は、クラッチ35を解放することによって係合が解除される。

なお、ワンウェイクラッチ45は、出力軸18と固定部との間に設ける場合に限らず、出力ディスク16と固定部との間、入力ディスク14と固定部との間及び入力軸と固定部との間の何れかに介装するようにしてもよい。

また、上記第1実施例においては、第1の動力伝達機構22Aとして、第1の遊星歯車組21Aのプラネタリキャリア27と固定部との間にクラッチ35を介装した場合について説明したが、これに代えて第4図に示す如く、第1の遊星歯車組21Aのプラネタリキャリア27を固定部に固定すると共に、リングギヤ28と第2の遊星歯車組21Bのプラネタリキャリア32との間にクラッチ35を介装するようにしても、上記第1実施例と同様の作用効果を得ることができる。

さらに、第1の遊星歯車組21Aとしてはシングルピニオン型に限定されるものではなく、第5図に示すように、ダブルピニオン型の遊星歯車を適用することもでき、この場合にはリングギヤ28と固定部との間にクラッチ35を介装し、且つ2組のピニオン26を連駆するプラネタリキャリア27を第2の遊星歯車組21Bのプラネタリキャリア32に連結するようすれば、上記第1実施例と同様の作用効果を得ることができる。

次に、この発明の第2実施例を第6図について説明する。

この第2実施例は、第1の遊星歯車組21A及び第2の遊星歯車組21Bの配置関係が前記第1実施例とは逆関係とされていると共に、両遊星歯車組21A、21Bとしてダブルピニオン型の遊星歯車が適用され、第1の遊星歯車組21Aの2組のピニオン26を連駆するプラネタリキャリア27が直接出力軸34に連結されていると共に、第2の遊星歯車組21Bのリングギヤ33に接続され、リングギヤ28と固定部との間に第1の動

力伝達機構22Aを構成するブレーキ50が介装され、第2の遊星歯車組21Bの2組のピニオン31を連駆するプラネタリキャリア32がトロイダル形無段变速機10の出力軸18と同軸的にペアリング51によって回転自在に支持された歯車52に固定され、この歯車52に副回転軸38と同軸的にペアリング53によって回転自在に支持された歯車54が噛合され、この歯車54と副回転軸38との間に第2の動力伝達機構22Bを構成するクラッチ55が介装され、さらに歯車54と固定部との間に第3の動力伝達機構23を構成するクラッチ56が介装されている。ここで、第2の遊星歯車組21Bの歯数比、歯車52、54の歯数比及び歯車36、37の歯数比がブレーキ50を作動状態とし且つトロイダル形無段变速機10のパワーローラ17を最大増速位置としたときに、クラッチ55の相対速度が零となるように選定されている。

この第2実施例によると、ブレーキ50を作動状態とすると、第1の遊星歯車組21Aのリング

ギヤ28が固定されるので、プラネタリキャリア27が出力軸18と逆方向即ち入力軸12と同方向に回転し出力軸34も入力軸12と同方向に回転して第1モードを得ることができる。

また、第1モードでトロイダル形無段变速機10のパワーローラ17を最大増速位置に傾転させたときに、クラッチ55の相対速度が零となるので、この状態でブレーキ50を非作動状態とすると同時にクラッチ55を結合状態とすると、入力軸12の回転駆動力が歯車36、37、副回転軸38、クラッチ55及び歯車54、52を介して第2の遊星歯車組21Bのプラネタリキャリア32にトロイダル形無段变速機10を介さずに直接伝達され、これが入力軸12と同方向に回転される第2モードにシンクロナスチェンジすることができる。

さらに、クラッチ56のみを結合状態とすると、第2の遊星歯車組21Bのプラネタリキャリア32が固定状態となり、リングギヤ33がトロイダル形無段变速機10の出力軸18と同一方向即ち

入力軸 1 2 と逆方向に回転することになり、その回転力が第 1 の遊星歯車組 2 1 A のプラネタリキャリア 2 7 を介して出力軸 3 4 に伝達され、出力軸 3 4 が入力軸 1 2 と逆方向に回転されて後退モードを得ることができる。

この第 2 実施例においても、第 1 モードにおいては、入力軸 1 2 に加えられる動力の全てがトロイダル形無段変速機 1 0 及び第 1 の遊星歯車組 2 1 A を介して出力軸 3 4 に伝達され、第 2 モードにおいては、入力軸 1 2 に加えられる動力が副回転軸 3 8 及び第 2 の遊星歯車組 2 1 B を介して出力軸 3 4 に伝達され、一部の動力が第 2 の遊星歯車組 2 1 B 及びトロイダル形無段変速機 1 0 を介して入力軸 1 2 に戻される所謂インバースパワーリジュネレートの状態となり、後退モードにおいては、入力軸 1 2 に加えられる動力の全てをトロイダル形無段変速機 1 0 及び第 2 の遊星歯車組 2 1 B を介して出力軸 3 4 に伝達される。したがって、前記第 1 実施例と同様に、第 2 モードでのトロイダル形無段変速機 1 0 の動力損失を少なくし

この第 3 実施例によると、第 1 の動力伝達機構 2 2 A としてのクラッチ 3 5 のみを締結状態とすることにより、入力軸 1 2 に加えられる回転駆動力が歯車 6 0 及び 6 1 を介してトロイダル形無段変速機 1 0 の加圧機構 1 3 に伝達され、入力ディスク 1 4、パワーローラ 1 7 及び出力ディスク 1 6 を介して出力軸 1 8 に伝達され、出力軸 1 8 が入力軸 1 2 と同一方向に回転する。そして、第 1 の遊星歯車組 2 1 A のプラネタリキャリア 2 7 が固定されているので、リングギヤ 2 8 が入力軸 1 2 と逆方向に回転し、その回転力が第 2 の遊星歯車組 2 1 B のプラネタリキャリア 3 2 を介して出力軸 3 4 に伝達され、さらに歯車 6 5 及び 6 6 を介して最終出力軸 6 7 に伝達されて、この最終出力軸 6 7 が入力軸 1 2 と同一方向に回転駆動されて第 1 モードが得られる。

この第 1 モードからトロイダル形無段変速機 1 0 のパワーローラ 1 7 を最大増速位置とすることにより、入力軸 1 2 と第 2 の遊星歯車組 2 1 B のリングギヤ 3 3 に連結された歯車 6 3 との間に介

特開平1-169169 (9)

て車両の燃費の向上を図ることができる。

次に、この発明の第 3 実施例を第 7 図について説明する。

この第 3 実施例は、入力軸 1 2 とトロイダル形無段変速機 1 0 の出力軸 1 8 とが分離されて互いに平行に配設され、入力軸 1 2 と加圧機構 1 3 とが歯車 6 0、6 1 を介して連結されていると共に、加圧機構 1 3 を支持するペアリング 1 5 と出力軸 1 8 を支持するペアリング 1 9 とがペアリング 1 9 を外側とする関係で近接して固定部に配設され、且つ入力軸 1 2 に加えられる動力が第 2 の動力伝達機構 2 2 B としてのクラッチ 6 2 及び歯車 6 3 を介して第 2 の遊星歯車組 2 1 B のリングギヤ 3 3 に伝達され、さらに歯車 6 3 とハウジング等の固定部との間に第 3 の動力伝達機構 2 3 を構成するクラッチ 6 4 が介装され、また出力軸 3 4 が歯車 6 5 及び 6 6 を介して最終出力軸 6 7 に連結されていることを除いては、前記第 1 実施例と同様の構成を有し、第 1 図との対応部分には同一符号を付してその詳細説明はこれを省略する。

装されたクラッチ 6 2 の相対回転速度が零となり、この状態でクラッチ 3 5 を非締結状態とすると同時にクラッチ 6 2 を締結状態とすることにより、入力軸 1 2 に加えられる回転駆動力がクラッチ 6 2 及び歯車 6 3 を介して第 2 の遊星歯車組 2 1 B のリングギヤ 3 3 に伝達され、リングギヤ 3 3 が入力軸 1 2 と逆方向に回転駆動され、一方サンギヤ 3 0 が入力軸 1 2 と同一方向に回転しているので、第 2 の遊星歯車組 2 1 B の歯数比と歯車 6 0、6 1、6 3 の歯数比とを適宜選定することにより、プラネタリキャリア 3 2 が入力軸 1 2 と逆方向に回転駆動され、その回転駆動力が出力軸 3 4、歯車 6 5 及び 6 6 を通じて最終出力軸 6 7 に伝達されるので、最終出力軸 6 7 が入力軸 1 2 と同一方向に回転し、且つリングギヤ 3 3 に伝達された回転駆動力の一部が第 2 の遊星歯車組 2 1 B のサンギヤ 3 0 出力軸 1 8、トロイダル形無段変速機 1 0 及び歯車 6 1、6 0 を介して入力軸 1 2 に戻されるインバースパワーリジュネレート状態となる第 2 モードに移行する。

特開平1-169169 (10)

また、クラッチ 64 のみを締結状態とすると、第2の遊星歯車組 21B のリングギヤ 33 が固定部に固定されるので、プラネタリキャリア 32 がトロイダル形無段変速機 10 の出力軸 18 と同一方向即ち入力軸 12 と同一方向に回転し、その回転力が出力軸 34 及び歯車 65, 66 を介して最終出力軸 67 に伝達され、この最終出力軸 67 が入力軸 12 と逆方向に回転駆動されて後退モードに移行する。

この第3実施例においても、第1モード及び第3モードでは、入力軸 12 に加えられる回転駆動力が全てトロイダル形無段変速機 10 及び遊星歯車組 21A 及び 21B を介して最終出力軸 67 に伝達されるので、動力循環状態となることがなく、しかも第2のモードでは、第2の遊星歯車組 21B に伝達された回転駆動力の一郎がサンギヤ 30、トロイダル形無段変速機 10 並びに、歯車 61 及び 60 を介して入力軸 12 に戻されるので、第1の実施例と同様に、トロイダル形無段変速機 10 内での動力損失を少なくして、燃費を向上させる

ことができる。さらに、この第3実施例においては、トロイダル形無段変速機 10 の入力ディスク 14 を加圧機構 13 を介して支持するペアリング 15 と出力ディスク 16 を支持するペアリング 19 とをトロイダル形無段変速機 10 の一方側に集めているので、入力ディスク 14 及び出力ディスク 16 に生じる互いに逆方向のスラスト荷重がペアリングに作用してこれらが相殺されることになり、ハウジングに掛かる荷重が軽減される利点がある。他、出力軸 34 の回転方向が入力軸 12 とは逆方向となるので、一組の歯車 65, 66 によって反転させて入力軸 12 と同一の正転方向とすると共に、両歯車 65, 66 の歯数比を選択することによって最終出力軸 67 の回転速度を所望の値とすることができる利点がある。

次に、この発明の第4実施例を第8図について説明する。

この第4実施例は、トロイダル形無段変速機 10 と遊星歯車機構 20 とを並列に配設したものであり、トロイダル形無段変速機 10 の出力ディス

ク 16 に歯車 70 が一体回転可能に取付けられ、この歯車 70 に噛合する歯車 71 を有する出力軸 18 が連結され、且つ入力軸 12 に固定された歯車 72 に、これに噛合する歯部 73a を有する回転筒体 73 が連結され、この回転筒体 73 及び第2の遊星歯車組 21B のリングギヤ 33 間に第2の動力伝達機構 22B としてのクラッチ 74 が介装され、さらに、第2の遊星歯車組 21B のリングギヤ 33 及びハウジング等の固定部間に第3の動力伝達機構 23 としてのクラッチ 75 が介装され、さらに第2の遊星歯車組 21B のプラネタリキャリア 32 に連結された出力軸 34 が歯車 76 を介して終減速装置 77 の終減速歯車 77a に連結されていることを除いては前記第1実施例と同様の構成を有し、第1図との対応部分には同一符号を付してその詳細説明はこれを省略する。

この第4実施例によっても、クラッチ 35 のみを締結状態とすることにより、第1の遊星歯車組 21A のプラネタリキャリア 27 が固定部に固定されるので、リングギヤ 28 が出力軸 18 と逆方

向即ち入力軸 12 と逆方向に回転し、この回転力が第2の遊星歯車組 21B のプラネタリキャリア 32 を介して出力軸 34 に伝達され、さらに歯車 76 を介して終減速装置 77 の終減速歯車 77a に伝達され、この終減速歯車 77a が入力軸 12 と同一方向に回転駆動されて第1モードが得られる。

また、第1モードにおいて、トロイダル形無段変速機 10 のパワーローラ 17 を最大増速位置とすることにより、クラッチ 74 の相対回転速度が零となり、この状態でクラッチ 35 を非締結状態とすると同時にクラッチ 74 を締結状態とすると、入力軸 12 に加えられる回転駆動力が第2の遊星歯車組 21B のリングギヤ 33 に直接伝達される第2モードに移行する。

さらに、クラッチ 75 のみを締結状態とすると、第2の遊星歯車組 21B のリングギヤ 33 が固定部に固定されるので、そのプラネタリキャリア 32 が出力軸 18 と同一方向即ち入力軸 12 と同一方向に回転し、差動装置 77 の終減速歯車 77a

特開平1-169169 (11)

が入力軸1-2と逆方向に回転して後退モードが得られる。

したがって、上記第4実施例においても、第1モード及び第3モードでは、入力軸1-2に加えられる回転駆動力が全てトロイダル形無段変速機10を介して伝達され、その回転駆動力を越える駆動力がトロイダル形無段変速機10に作用することなく、しかも第2モードでは、入力軸1-2に加えられる回転駆動力が直接第2の遊星歯車組21Bに伝達され、その一部がトロイダル形無段変速機10を経て入力軸1-2に戻されるインバースパワーリジュレート状態となるが、トロイダル形無段変速機10を通る回転駆動力は、入力軸1-2に加えられる回転駆動力を越えることはなく、トロイダル形無段変速機10内の効力損失を経渡して、トロイダル形無段変速機の損傷、焼付等を防止することができると共に、燃費を向上させることができ、そのうえトロイダル形無段変速機10と遊星歯車機構20とが並列配置されているので、変速装置の全長を短くすることができ、ま

た出力軸3-4の出力側と入力軸1-2の入力側とが同一方向であり、且つ回転方向が逆であるので、出力軸3-4から直接純速装置77の歯車77aを駆動する3軸構成とすることができます、機器化エンジンの駆動駆動車用として小型化することができると共に、従来の手動変速機や自動変速機との互換性のある高効率の無段変速装置を構成することができる利点がある。

なお、上記各実施例においては、入力軸1-2とこれと平行な軸との間の動力伝達を歯車を介して行う場合について説明したが、これに限定されるものではなく、チェーン、摩擦車等の他の動力伝達機構を適用することも可能であり、チェーンを適用する場合には、第3実施例及び第4実施例において出力軸3-4の回転方向が逆方向となることを除いては同様の作用効果を得ることができる。

また、上記各実施例においては、全てトロイダル形無段変速機として、入力ディスク14及び出力ディスク16が1組のシングルキャビティ形のトロイダル形無段変速機10を適用した場合につ

いて説明したが、2組の入力ディスク14及び出力ディスク16を機械的に並列に配設したダブルキャビティ形のトロイダル形無段変速機を適用することもできる。

さらに、上記各実施例においては、第1の動力伝達機構22A及び第3の動力伝達機構23のクラッチを單に締結状態及び非締結状態にする場合について説明したが、これらを発進クラッチとして使用することもできる。

(発明の効果)

以上説明したように、この発明によれば、第1の動力伝達機構を作動状態としたときには、入力軸に加えられる回転駆動力の全てがトロイダル形無段変速機及び第1の遊星歯車組を介して出力軸に伝達され、第2の動力伝達機構を作動状態としたときには、入力軸に加えられる回転駆動力が直接第2の遊星歯車組に伝達され、この第2の遊星歯車組からトロイダル形無段変速機の変速状態に応じた回転駆動力が出力軸に伝達されると共に、第2の遊星歯車組からトロイダル形無段変速機を

介して入力軸側に戻されるが、トロイダル形無段変速機を通る回転駆動力は、入力軸に加えられる回転駆動力を越えることがなく、トロイダル形無段変速機内の効力損失を大幅に低減することができ、効率の高い遊星歯車組の使用と相俟って通常の手動変速機に近い高効率が得られ、しかも大きな変速比範囲を連続的に変えて燃費効率の高いエンジン回転数で運転する無段変速の効果も加わって手動変速機より優れた車両燃費を達成することができると共に、トロイダル形無段変速機を通る回転駆動力が小さいので、トロイダル形無段変速機の寿命を長期化することができ、しかも原動機からの回転駆動力に何ら制限がなく、原動機が有する能力を十分に活用することができる等の効果が得られる。

4. 図面の簡単な説明

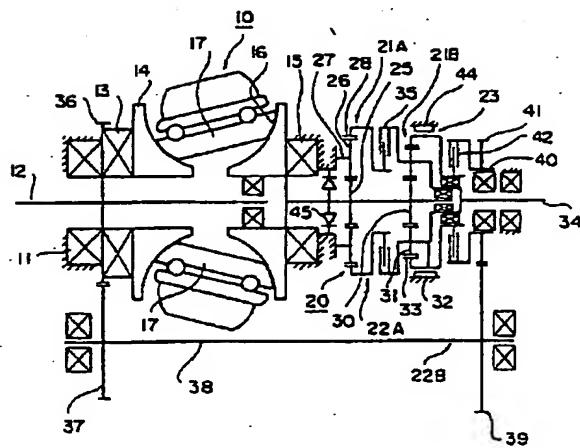
第1図はこの発明の第1実施例を示す固着構成図、第2図は変速装置全体の速度比とトロイダル形無段変速機の速度比との関係を示すグラフ、第3図は変速装置全体の速度比とトロイダル形無段

変速機の伝達効率比との関係を示すグラフ、第4図及び第5図は夫々第1実施例の変形例を示す概略構成図、第6図はこの発明の第2実施例を示す概略構成図、第7図はこの発明の第3実施例を示す概略構成図、第8図はこの発明の第4実施例を示す概略構成図、第9図は従来例を示す概略構成図である。

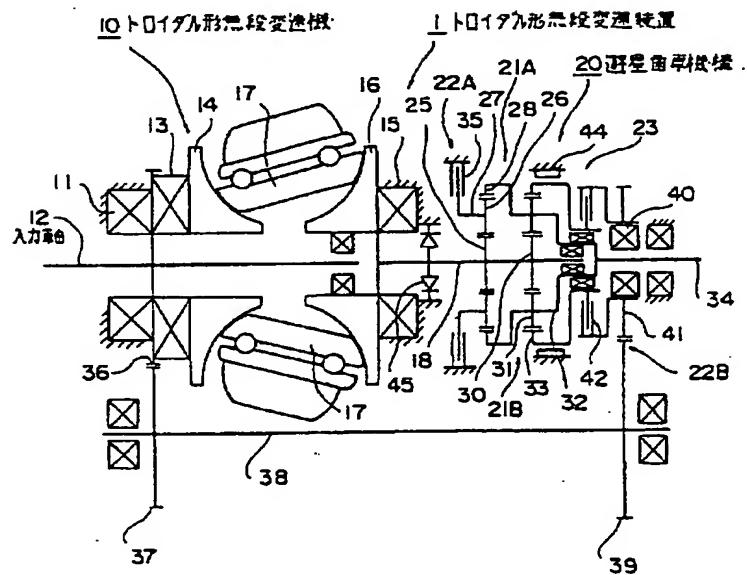
図中、1はトロイダル形無段変速装置、10はトロイダル形無段変速機、12は入力軸、14に入力ディスク、16は出力ディスク、17はパワーローラ、18は出力軸、20は遊星齒車機構、21Aは第1の遊星齒車組、21Bは第2の遊星齒車組、22Aは第1の動力伝達機構、22Bは第2の動力伝達機構、23は第3の動力伝達機構、25、30はサンギヤ、26、31はビニオンギヤ、27、32はプラネタリキャリア、28、33はリングギヤ、34は出力軸、35、42、55、56、62、64、74、75はクラッチ、38は副回転軸、44、50はブレーキである。

特開平1-169169 (12)

第 4 図



第一圖



特開平1-169169 (13)

圖 2 第

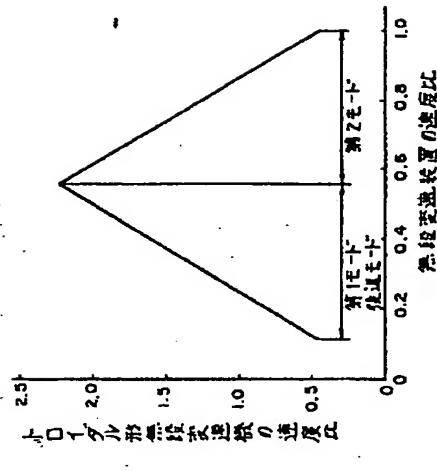
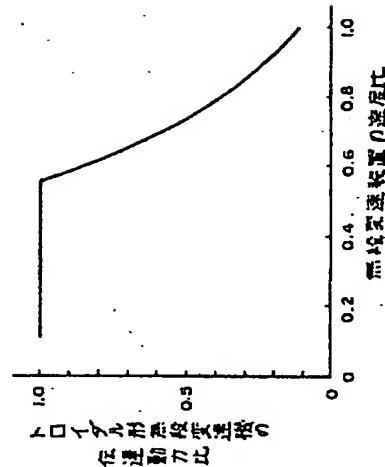
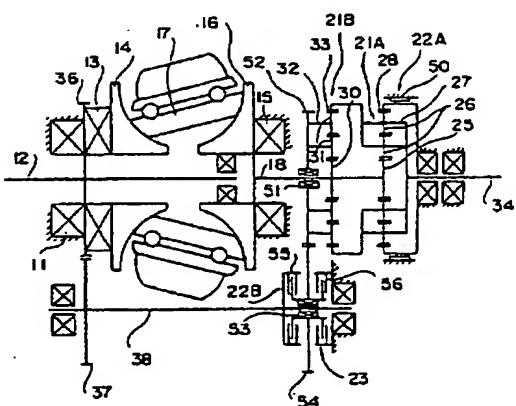
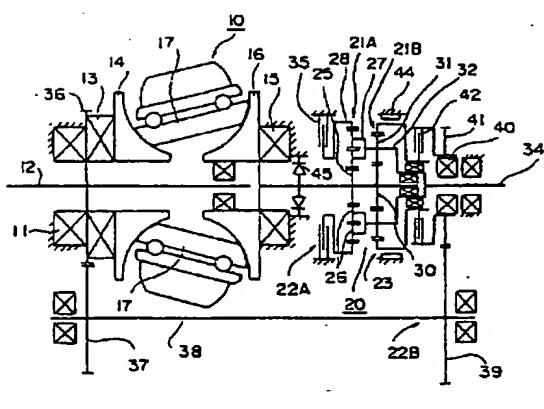


圖 3 第



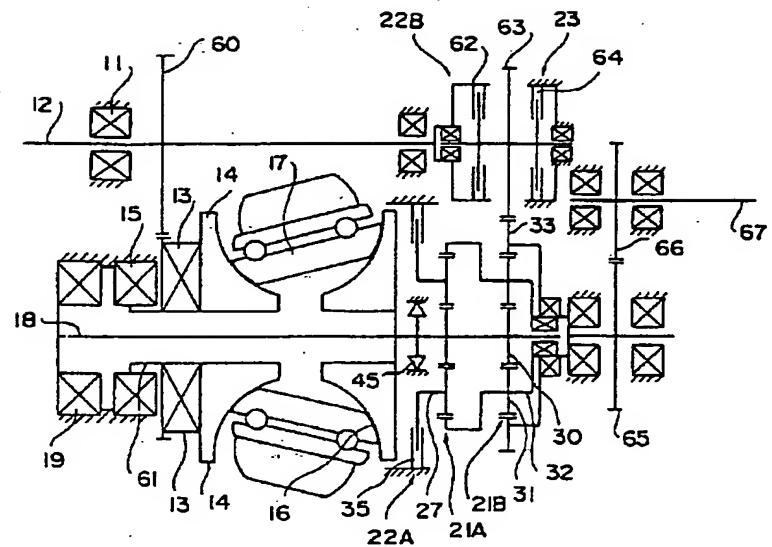
第 5 圖

第 6 圖



特開平1-169169 (14)

第7図



特開平1-169169 (15)

第9図

